GX20

● ACサーボモータ単軸ロボット

■注文型式

GX20 - □ □ - □ - □ □

ロボット本体	リード指定	モータ仕様	ストローク	ロボットケーブル長	ロボットケーブル取出方向
	40：40mm 20：20mm 10：10mm	S80：標準 / ブレーキ無し BK80：標準 / ブレーキ付き BL80：バッテリーレスアブソ / ブレーキ無し BKBL80：バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き	100～1450 (50mmピッチ)	R3：3m R5：5m R10：10m	R：モータ後方 F：モータ前方

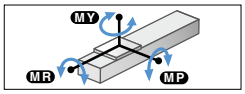
※ ロボットケーブルの外形寸法図は P.19にてご確認ください。
※ ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

■基本仕様

モータ	80 □ / 750 W		
繰り返し位置決め精度※1	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじ φ20（C5級）		
ストローク	100 mm～1450 mm（50 mmピッチ）		
最高速度※2	2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量 水平	65 kg	130 kg	160 kg
最大可搬質量 垂直	15 kg	35 kg	65 kg
定格推力	320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形	W 200 mm × H 140 mm		
全長（水平）	ST + 385.5 mm		
全長（垂直）	ST + 432.5 mm		
クリーン度※3	ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当		
吸引量エアー※4	30 Nℓ/min～90 Nℓ/min		
コントローラ	YHXシリーズ		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

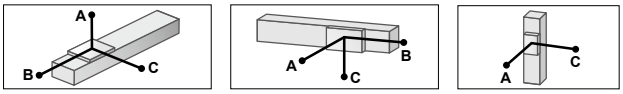
■静的許容モーメント



（単位：N・m）

MP	MY	MR
1424	1423	1251

■許容オーバーハング量※



GX20-40

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
20kg	5460	2838	2124
40kg	7494	1781	1626
65kg	10253	1282	1270

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
20kg	2203	2768	5351
40kg	1690	1711	7259
65kg	1276	1212	9808

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	8187	8187
10kg	5885	5885
15kg	5971	5971

GX20-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
50kg	5451	1497	1381
80kg	4429	913	856
100kg	4588	755	726
130kg	4351	597	585

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
50kg	1394	1426	5279
80kg	851	843	4165
100kg	707	685	4249
130kg	551	526	3945

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
20kg	3443	3443
30kg	2603	2603
35kg	3174	3174

GX20-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
40kg	22572	2615	2722
80kg	16750	1278	1336
120kg	14083	833	871
160kg	12387	610	639

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
40kg	2713	2545	22263
80kg	1297	1208	16175
120kg	821	763	13243
160kg	582	540	11284

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
20kg	5173	5173
40kg	2561	2561
65kg	1604	1604

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mm。

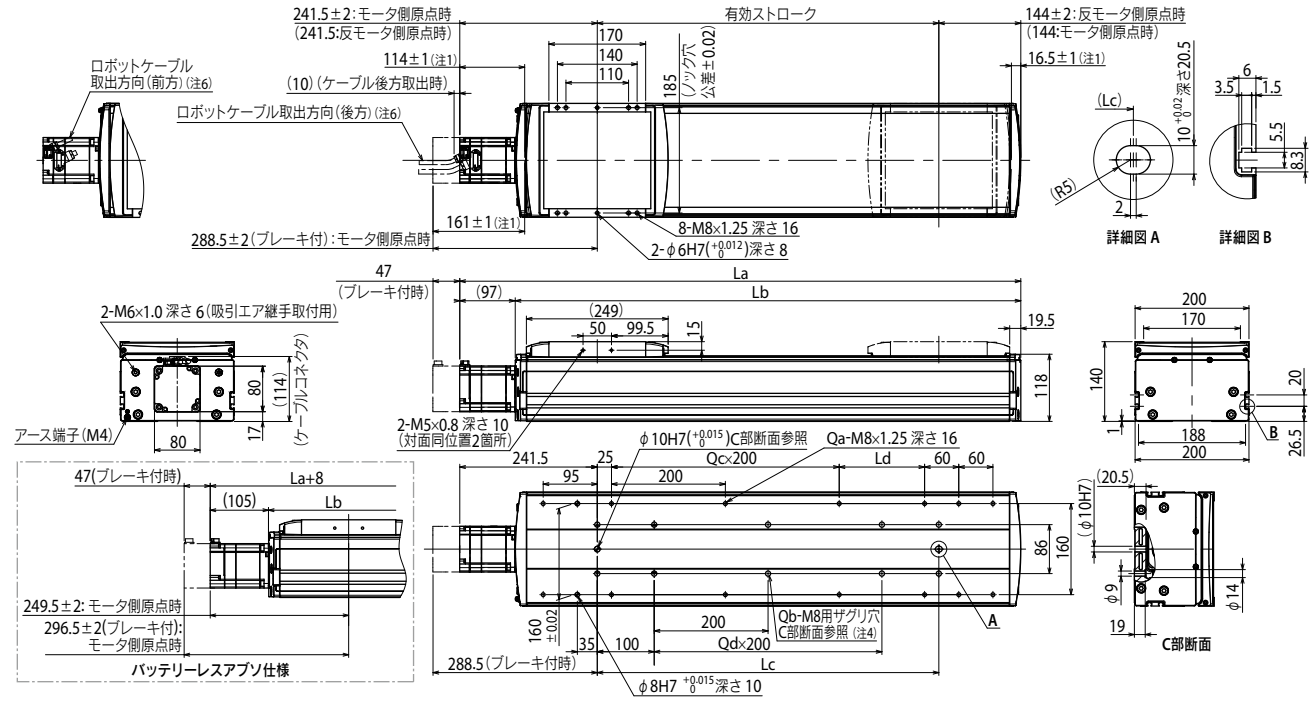
■ロボットケーブル

R3R（3m/後方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEX-M4710-30
R5R（5m/後方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEX-M4710-50
R10R（10m/後方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEX-M4710-A0
R3F（3m/前方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEX-M4720-30
R5F（5m/前方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEX-M4720-50
R10F（10m/前方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEX-M4720-A0

■適用ドライバユニット

30A仕様	型式	YHX-A30
	部品番号	KEK-M5800-1A

GX20



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。（標準はモータ側原点となります。）
注3. 取付ザグリ穴（C部断面）で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25 mm以上≫としてください。取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15 mm以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴（C部断面）にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より1.1 kg重くなります。
注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様が異なります。
注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5	1435.5	1485.5	1535.5	1585.5	1635.5	1685.5	1735.5	1785.5	1835.5
Lb	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
Qa	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量（kg）注5	19.4	20.7	22	23.3	24.6	25.9	27.2	28.5	29.8	31	32.3	33.6	34.9	36.2	37.5	38.8	40.1	41.4	42.6	43.9	45.2	46.5	47.8	49.1	50.4	51.7	53	54.2
最高速度（mm/sec） リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
最高速度（mm/sec） リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
最高速度（mm/sec） リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%